

1725

19036/37333  
PATENT



THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Application of:

YUZO KANO, ET AL.

Serial No.: 09/847,643

Filed: May 2, 2001

For: SPOT JOINING METHOD AND  
SPOT JOINING DEVICE

Group Art Unit: 1725

Examiner: Unknown

CERTIFICATE OF MAILING

) I hereby certify that this  
) paper and the documents  
) referred to as enclosed  
) therewith are being deposited  
) with the United States Postal  
) Service as first class mail,  
) postage prepaid, on July 18,  
) 2001 in an envelope addressed  
) to Commissioner for Patents,  
) Washington, D.C. 20231:

) Nate F. Scarpelli  
) Nate F. Scarpelli

#4  
RECEIVED  
AUG 3 2001  
TC 1700

TRANSMITTAL OF PRIORITY DOCUMENT

Commissioner for Patents  
Washington, D.C. 20231

Sir:

Enclosed herewith is a certified copy of Japanese  
Patent Application No. 2000-135106, filed May 8, 2000, upon  
which priority of the instant application is claimed under 35  
U.S.C. §119.

Respectfully submitted,  
MARSHALL, O'TOOLE, GERSTEIN,  
MURRAY & BORUN  
6300 Sears Tower  
233 South Wacker Drive  
Chicago, Illinois 60606-6402  
Tel.: (312) 474-6300  
Fax (312) 474-0448

By:

Nate F. Scarpelli  
Nate F. Scarpelli  
Reg. No. 22,320

July 18, 2001

RECEIVED  
JUL 23 2001  
TC 1700



日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE

S/N 09/847643  
Group 1725

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日

Date of Application:

2000年 5月 8日

出願番号

Application Number:

特願2000-135106

出願人

Applicant(s):

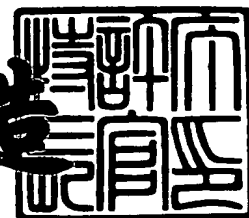
川崎重工業株式会社  
マツダ株式会社

RECEIVED  
AUG 3 2001  
TC 1700  
RECEIVED  
JUL 23 2001  
TC 1700

2001年 6月 7日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2001-3053312

【書類名】 特許願

【整理番号】 000162

【提出日】 平成12年 5月 8日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 B23K 20/12

【発明者】

【住所又は居所】 兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業株式会社 明石工場内

【氏名】 加納 雄三

【発明者】

【住所又は居所】 兵庫県神戸市中央区東川崎町3丁目1番1号 川崎重工業株式会社 神戸工場内

【氏名】 犬塚 雅之

【発明者】

【住所又は居所】 兵庫県神戸市中央区東川崎町3丁目1番1号 川崎重工業株式会社 神戸工場内

【氏名】 中島 康雅

【発明者】

【住所又は居所】 兵庫県神戸市兵庫区和田山通2丁目1番18号 川崎重工業株式会社 兵庫工場内

【氏名】 山下 政一郎

【発明者】

【住所又は居所】 兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業株式会社 明石工場内

【氏名】 長尾 保栄

【発明者】

【住所又は居所】 広島県安芸郡府中町新地3番1号 マツダ株式会社内

【氏名】 岩下 智伸

【特許出願人】

【識別番号】 000000974

【氏名又は名称】 川崎重工業株式会社

【特許出願人】

【識別番号】 000003137

【氏名又は名称】 マツダ株式会社

【代理人】

【識別番号】 100075557

【弁理士】

【フリガナ】 サキョウ

【氏名又は名称】 西教 圭一郎

【電話番号】 06-6268-1171

【選任した代理人】

【識別番号】 100072235

【弁理士】

【氏名又は名称】 杉山 毅至

【選任した代理人】

【識別番号】 100101638

【弁理士】

【氏名又は名称】 廣瀬 峰太郎

【選任した代理人】

【識別番号】 100100479

【弁理士】

【氏名又は名称】 竹内 三喜夫

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 009106

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

特 2 0 0 0 - 1 3 5 1 0 6

【物件名】	図面	1
【物件名】	要約書	1
【プルーフの要否】	要	

【書類名】 明細書

【発明の名称】 スポット接合方法およびスポット接合装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 先端部に軸線に沿ってピンが突出する接合ツールを有し、重ねられた被接合物の所定の接合点に、ピンを押圧しながら接合ツールをその軸線まわりに回転させ、摩擦熱でピン周囲の被接合物を加熱、軟化させてピンを挿入し、回転するピンで接合点付近の被接合物を攪拌し、被接合物を接合点で一体化させた後、接合ツールを軸線に沿って引き抜くことによって、被接合物を接合点でスポット接合することを特徴とするスポット接合方法。

【請求項 2】 前記接合ツールの先端に対向する位置に、平坦な受け面を有する受け部材を有し、受け面上に被接合物を重ねて配置し、接合ツールを被接合物に押しつけるときの押圧力を、前記受け部材によって受けることを特徴とする請求項 1 記載のスポット接合方法。

【請求項 3】 先端部に、軸線に沿って突出するピンを有する接合ツールと、  
接合ツールをその軸線まわりに回転させる回転用モータと、  
接合ツールをその軸線方向に移動させる移動用モータとを有し、

回転用モータで接合ツールを回転させながら、移動用モータで接合ツールをその軸線方向に移動させ、重ねられた被接合物の所定の接合点に、ピンを押しつけ、摩擦熱でピン周囲の被接合物を加熱、軟化させてピンを挿入し、回転するピンで接合点付近の被接合物を攪拌し、被接合物を接合点で一体化させた後、移動用モータで接合ツールを軸線に沿って引き抜くことによって、被接合物を接合点でスポット接合することを特徴とするスポット接合装置。

【請求項 4】 前記回転用モータは、インダクションモータもしくはサーボモータであり、前記移動用モータは、サーボモータであることを特徴とする請求項 3 記載のスポット接合装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、アルミニウム合金などをスポット的に接合するスポット接合方法お

よびスポット接合装置に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

従来から、アルミニウム合金などの板材をスポット的に接合する方法としては、抵抗スポット溶接法、またはリベットによる機械的締結法などがあった。

【 0 0 0 3 】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、抵抗スポット溶接法では接合時に大容量の電源を必要とすること、溶接電極は汚染や損耗が生じ寿命が短いこと、溶接電力以外に、水やエアなどのユーティリティを必要とすることなど、ランニングコスト面および品質管理面での課題が存在する。

【 0 0 0 4 】

また、抵抗スポット溶接法では、接合部に圧痕が残るため、自動車用外板などに適用する際にはその外観が問題となる。

【 0 0 0 5 】

とくに、アルミニウム合金の抵抗スポット接合時には、電極消耗が激しいため、連続打点性能に乏しく、また通電時に、近接する溶接打点に電流が流れる分流現象が生じるため、溶接打点を近接できないといった問題を有する。このように溶接打点を近接させることができないと、規定された必要な強度が得られないといった問題を有する。

【 0 0 0 6 】

また、リベット打ちの場合には、消耗材であるリベット材を多数必要とするといった問題を有する。

【 0 0 0 7 】

本発明の目的は、品質管理が容易となり、ランニングコストが向上し、接合部に圧痕などが残らないスポット接合方法およびスポット接合装置を提供することである。

【 0 0 0 8 】

【課題を解決するための手段】

請求項 1 記載の本発明は、先端部に軸線に沿ってピンが突出する接合ツールを有し、重ねられた被接合物の所定の接合点に、ピンを押圧しながら接合ツールをその軸線まわりに回転させ、摩擦熱でピン周囲の被接合物を加熱、軟化させてピンを挿入し、回転するピンで接合点付近の被接合物を攪拌し、被接合物を接合点で一体化させた後、接合ツールを軸線に沿って引き抜くことによって、被接合物を接合点でスポット接合することを特徴とするスポット接合方法である。

## 【 0 0 0 9 】

本発明に従えば、たとえば 2 枚の被接合物を重ねて配置し、接合ツールを高速で回転させながら、被接合材の重畳部の接合点に先端のピンを押しつける。すると摩擦熱で接合点が加熱、軟化し、ピンが接合点に挿入される。さらに回転させることによって、ピン周囲の母材が塑性流動を起こして攪拌され、2 枚の被接合物が接合点で一体化する。その後接合ツールを引き抜くことによって、軟化した被接合物が硬化し、2 枚の被接合物は接合点でスポット的に接合される。

## 【 0 0 1 0 】

このようにして、本発明にスポット接合方法は、接合ツールを回転させて摩擦熱によって接合するので、抵抗スポット溶接に比べて、大幅に小容量の電力でスポット接合することができる。また、電力以外のユーティリティは不用であり、また接合ツールは汚染や損耗が生じないため、メンテナンスフリーで長時間使用可能なので、ランニングコストは低減され管理も容易となる。また、リベット打ちによる機械的締結法と異なり、締結材によるコスト、重量増加も招かない。

## 【 0 0 1 1 】

請求項 2 記載の本発明は、前記接合ツールの先端に対向する位置に、平坦な受け面を有する受け部材を有し、受け面上に被接合物を重ねて配置し、接合ツールを被接合物に押しつけるときの押圧力を、前記受け部材によって受けることを特徴とする。

## 【 0 0 1 2 】

スポット接合は、受け部材上に、たとえば 2 枚の被接合物を重ねて配置し、その上から接合ツールを回転させながら押しつけて接合する。被接合物の一表面側は、前記受け部材の平坦な受け部に支持され、その反対側からスポット接合され



るので、スポット接合された側は、ピンが挿入された穴が形成されるが、受け部材に支持される側は、平坦な受け面に押しつけられるだけであるので、平滑な面が得られる。これによって、接合後、そのまま外板として適用することが可能となる。

#### 【 0 0 1 3 】

請求項 3 記載の本発明は、 先端部に、軸線に沿って突出するピンを有する接合ツールと、

接合ツールをその軸線まわりに回転させる回転用モータと、

接合ツールをその軸線方向に移動させる移動用モータとを有し、

回転用モータで接合ツールを回転させながら、移動用モータで接合ツールをその軸線方向に移動させ、重ねられた被接合物の所定の接合点に、ピンを押しつけ、摩擦熱でピン周囲の被接合物を加熱、軟化させてピンを挿入し、回転するピンで接合点付近の被接合物を攪拌し、被接合物を接合点で一体化させた後、移動用モータで接合ツールを軸線に沿って引き抜くことによって、被接合物を接合点でスポット接合することを特徴とするスポット接合装置である。

#### 【 0 0 1 4 】

本発明に従えば、回転用モータで接合ツールを回転させながら、移動用モータで接合ツールを軸線に沿って移動させることによって、前述したように、摩擦熱によって塑性流動を起こし、複数の被接合物を接合点でスポット的に接合することができる。

#### 【 0 0 1 5 】

請求項 4 記載の本発明の前記回転用モータは、インダクションモータもしくはサーボモータであり、前記移動用モータは、サーボモータであることを特徴とする。

#### 【 0 0 1 6 】

本発明に従えば、回転用モータにインダクションモータもしくはサーボモータを用いることによって、接合ツールを高速で回転駆動することができる。また、移動用モータにサーボモータを用いることによって、たとえば接合深さを高精度に制御することができる。

## 【 0 0 1 7 】

## 【発明の実施の形態】

図 1 は、本発明の実施の一形態であるスポット接合装置 1 を示す断面図である。スポット接合装置 1 は、たとえば 2 枚のアルミニウム合金板などのワークを重ね継手で接合する場合に用いられ、接合ツール 2 と、インダクションモータ 3 と、サーボモータ 4 と、リニアガイド 6 と、受け部材 7 と、フレーム 9 とを含んで構成される。

## 【 0 0 1 8 】

接合ツール 2 は、軸受け 1 1 によって軸線 L 1 まわりに回転自在に軸支され、この接合ツール 2 は、インダクションモータ 3 によって軸線 L 1 まわりに高速で回転駆動する。インダクションモータ 3 は、リニアガイド 6 によって、接合ツール 2 の軸線 L 1 に沿って上下に変位自在にフレーム 9 に取付けられる。

## 【 0 0 1 9 】

リニアガイド 6 は、フレーム 9 に取付けられ、接合ツール 2 の軸線 L 1 に平行に延びるガイドレール 1 5 と、ガイドレール 1 5 に変位自在に装着されるガイド部材 1 6 とを有し、インダクションモータ 3 および接合ツール 2 を軸支する軸受け 1 1 が、リニアガイド 6 のガイド部材 1 6 に取付けられる。これによって、接合ツール 2 は、インダクションモータ 3 とともに軸線 L 1 に沿って上下に変位することができる。

## 【 0 0 2 0 】

フレーム 9 にはサーボモータ 4 およびボールねじ 5 が取付けられ、サーボモータ 4 は、ベルト 1 2 を介してボールねじ 5 のねじ軸 1 3 を回転駆動する。ねじ軸 1 3 は、接合ツール 2 の軸線 L 1 に平行に配置され、ねじ軸 1 3 に螺合するナット 1 4 は、ねじ軸 1 3 の回転に従って上下に移動する。このナット 1 4 は、リニアガイド 6 のガイド部材 1 6 に取付けられる。従って、サーボモータ 4 でボールねじ 5 のねじ軸 1 3 を回転駆動することによって、接合ツール 2 を、インダクションモータ 3 とともに、軸線 L 1 に沿って上下に変位駆動することができる。

## 【 0 0 2 1 】

フレーム 9 の下部は、L 字状に屈曲し、先端部に受け部材 7 が取付けられる。

受け部材 7 は、接合ツール 2 に対向して配置される柱状の部材であって、接合ツール 2 の軸線 L 1 と同軸に配置される。この受け部材 7 の平坦な上面は、接合ツール 2 の先端に臨み、スポット接合するとき、被接合物を乗載し、接合ツール 2 の押圧力を受ける受け面 8 として機能する。

#### 【 0 0 2 2 】

図 2 は、接合ツール 2 の先端部の 2 種類の形状を示す図である。接合ツール 2 の先端側は、円錐状に先細となり、先端に短柱状のショルダー部 2 0 が形成され、このショルダー部 2 0 の下面 2 2 の中央から軸線 L 1 に沿って突出してピン 2 1 が形成される。

#### 【 0 0 2 3 】

ショルダー部 2 0 の形状は、図 2 ( a ) に示す曲面タイプと ( b ) に示す平面タイプの 2 種類ある。図 2 ( a ) の曲面タイプは、ショルダー部 2 0 の下面 2 2 が、中央が上方に凹むように逆円錐状に形成され、最も凹んだ中央部からピン 2 1 が軸線 L 1 に沿って下方に突出する。また、ショルダー部 2 0 の外周面 2 5 から下面 2 2 にわたる角部 2 3 は円弧状に滑らかに連なり、また、下面 2 2 とピン 2 1 とが連なる部分 2 4 も円弧状に滑らかに連なるように形成される。また、ピン 2 1 の先端は、皿状に中央がわずかに盛り上がるように形成される。

#### 【 0 0 2 4 】

図 2 ( b ) の平面タイプは、ショルダー部 2 0 の下面 2 2 は、軸線 L 1 に垂直な平坦な面となり、この中央からピン 2 1 が下方に突出する。また、外周面 2 5 から下面 2 2 に連なる角部 2 3 は、( a ) と同様に、円弧状に滑らかに連なるが、下面 2 2 とピン 2 1 とが連なる部分 2 6 は、垂直に連なる。また、ピン 2 1 の先端は、( a ) と同様に、皿状に中央がわずかに盛り上がる。

#### 【 0 0 2 5 】

ショルダー部 2 0 の外形 D 1 は、たとえば 5 ～ 2 0 mm であり、ピン 2 1 の外形 D 2 は 2 ～ 7 mm であり、ピン長さ H は、1 ～ 3 mm とする。また接合ツール 2 は、被溶接物であるアルミニウム合金より硬い工具鋼から形成される。

#### 【 0 0 2 6 】

図 3 は、本発明のスポット接合方法を示す図である。本実施形態では、2 枚の

アルミニウム合金板であるワーク 30, 31 を重ね継手するものとする。

【0027】

まず、2枚のワーク 30, 31 の接合点 P が、受け部材 7 の受け面 8 上で、軸線 L1 に一致するように配置する。そして、インダクションモータ 3 によって接合ツール 2 を、たとえば 1000～3000 rpm 程度の高速で回転駆動させる。

【0028】

次に、サーボモータ 4 によって接合ツール 2 を回転させながら軸線 L1 に沿って接合ツール 2 を降下させる。接合ツール 2 のピン 21 がワーク 30 に達すると、回転するピン 21 とワーク 30 との摩擦によって、ワーク 30 が加熱されて軟化し、ピン 21 が挿入される。ピン 21 が挿入されると、ショルダー部 20 の下面 22 もワーク 30 に接触し、この下面 22 による摩擦によって接合点 P 近傍がさらに加熱される。このようにして、摩擦熱で加熱、軟化したワーク 30 にピン 21 が挿入された状態で回転することによって塑性流動が誘起され、回転するピン 21 によって接合点 P 近傍が攪拌される。

【0029】

なお、接合ツール 2 の押圧力は、本実施形態では 300 kgf とする。また、この押圧力は、受け部材 7 で受け止められる。

【0030】

このようにして、ピン 21 の先端がワーク 30 と 31 との接合面を超え、ワーク 31 の裏面の手前まで挿入された状態で、接合ツール 2 を攪拌させることによって、図 3 (1) に示すように、接合点 P 付近に攪拌された塑性流動域が形成され、ワーク 30, 31 が接合点 P で一体となる。

【0031】

所定の接合時間攪拌後、図 3 (2) に示すように、接合ツール 2 を引き抜く。攪拌する接合時間は、たとえば 1～10 秒程度である。ピン 21 を引き抜くと、塑性流動していた母材が硬化し、接合点 P でワーク 30, 31 が接合される。

【0032】

図 4 は、接合後のワーク 30, 31 の接合点の断面を示す図である。この図に

示すように、ピン21が挿入された側の表面にはピン21およびショルダー20を挿入した凹所が形成され、この凹所の周囲が塑性流動してワーク30と31とが一体になっている。また、ピン21が挿入されない裏側は平滑な面を保っていることが分かる。なお、図4の例では、曲面タイプのショルダーを用いた。

#### 【0033】

次に、本発明のスポット接合方法の試験結果を図5に示す。この試験では、アルミニウム合金製自動車部材の重ね接合を想定し、図5の試験は、ボンネットのヘム（縁）部の接合の試験結果である。この試験では、0.95mm厚のアルミニウム合金板の OUTER 材と、0.9mm厚のアルミニウム合金板の下材とを接合し、要求接合強度は0.5kN以上である。

#### 【0034】

この試験では、2.1mmφのピン21を用い、負荷荷重は300kgfで一定とし、回転数は1500rpm, 2000rpm, 2500rpmの3種類で、曲面タイプおよび平面タイプの接合ツールを、接合時間1.0～3.5sの範囲で行った。その結果、図5に示すように、全ての試験において、せん断荷重が、要求接合強度を大きく上回り、また、せん断強度のばらつきが少ない良好な結果が得られた。

#### 【0035】

また、スポット接合方法では、前述したように、ツール挿入とは反対側の面には、凹所が形成されず、平滑な面が得られるので、外観を損なうことなくスポット接合することができる。

#### 【0036】

また、被接合物はアルミニウム合金の接合に限らず、たとえばステンレス鋼板の接合にも適用可能であり、また、同種の被接合物の接合に限らず、異種材料同士の接合も可能である。

#### 【0037】

本発明のスポット接合方法は、上述したように、平板で、同種のアルミニウム合金であるワークを重ね合わせて接合する場合が好ましいが、このような場合に限らず、たとえば3枚以上のワークを重ね合わせて接合してもよく、また異種材

料を重ね合わせて接合してもよく、さらには、3次元形状に成形された複数の材料を組み合わせ、重ね合わされた面を接合するとき、本発明のスポット接合方法を適用してもよい。

【0038】

また、本実施形態では、接合ツールの回転用モータは、インダクションモータを用いたが、本発明はこれに限らず、サーボモータであってもよい。サーボモータを用いて回転させることによって、接合ツールの回転速度を高精度に制御することが可能である。

【0039】

また、本発明のスポット接合方法では、従来の抵抗スポット溶接法のように、電流を流す必要がないので、被接合物が金属でなくともよく、合成樹脂製の被接合物同士の接合や、また、金属板の外表面に合成樹脂製の化粧シートが貼られた被接合物の接合も可能である。

【0040】

このような本発明のスポット接合装置は、スポット接合ガンとして用い、たとえばバランサによって移動可能に支持し、作業者が、ガンを持ってスポット接合作業を行う。また、たとえば多関節型ロボットの手首にガンを装備し、教示したプログラムに従って、設定した接合点を順次スポット接合するように構成してもよい。

【0041】

また、接合ツールの他の形態として、ピン先端にねじを形成するように構成してもよい。これによって、回転しながらピンを被接合物に挿入しやすくなる。

【0042】

本発明のスポット接合方法は、アルミニウム合金製の自動車用部材の接合だけに限らず、たとえばアルミニウム合金製鉄道車両、またはアルミニウム筐体の接合に用いることができる。

【0043】

【発明の効果】

以上のように本発明のスポット接合方法では、接合ツールを回転させて摩擦熱

によって接合するので、従来の抵抗スポット溶接に比べて、大幅に小容量の電力でスポット接合することができる。また、電力以外のユーティリティは不用であり、また接合ツールは汚染や損耗が生じないため、メンテナンスフリーで長時間使用可能なので、ランニングコストは低減され管理も容易となる。また、リベット打ちによる機械的締結法と異なり、締結材によるコスト、重量増加も招かない。

【 0 0 4 4 】

また、接合ツールが挿入される側とは反対側の面は、平滑な面が得られ、これによって、接合後、そのまま外板として適用することが可能となる。

【 0 0 4 5 】

また、回転用モータをインダクションモータもしくはサーボモータとすることで、接合ツールを高速で回転駆動することができ、移動用モータをサーボモータとすることで、たとえば接合深さを高精度に制御することができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の実施の一形態のスポット接合装置 1 を示す断面図である。

【図 2】

接合ツール先端の 2 種類の形状を示す図である。

【図 3】

スポット接合方法を示す図である。

【図 4】

接合後のワーク 3 0, 3 1 の断面図である。

【図 5】

本発明のスポット接合方法の試験結果を示す図である。

【符号の説明】

- 1 スポット接合装置
- 2 接合ツール
- 3 インダクションモータ
- 4 サーボモータ

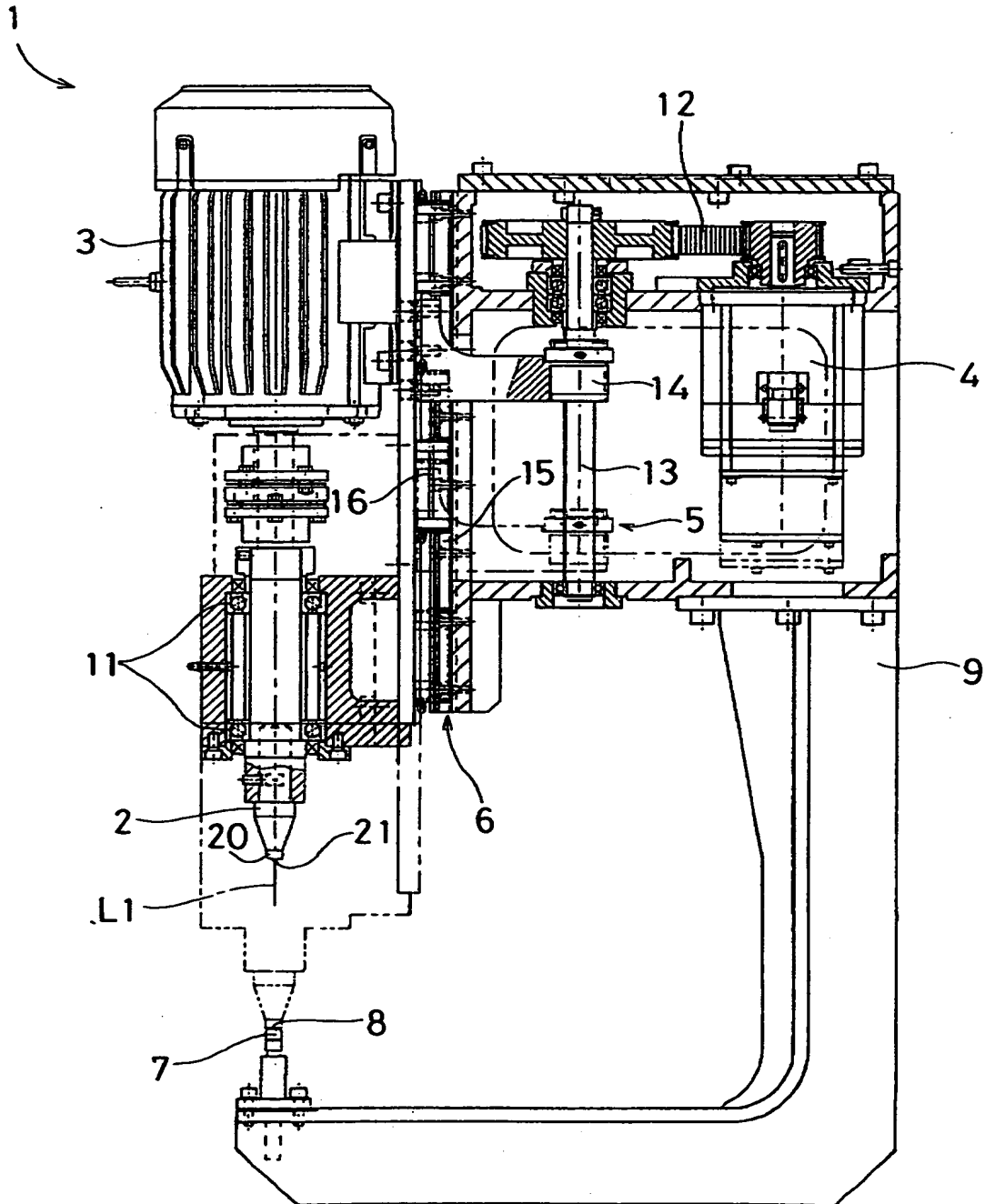
7 受け部材

8 受け面

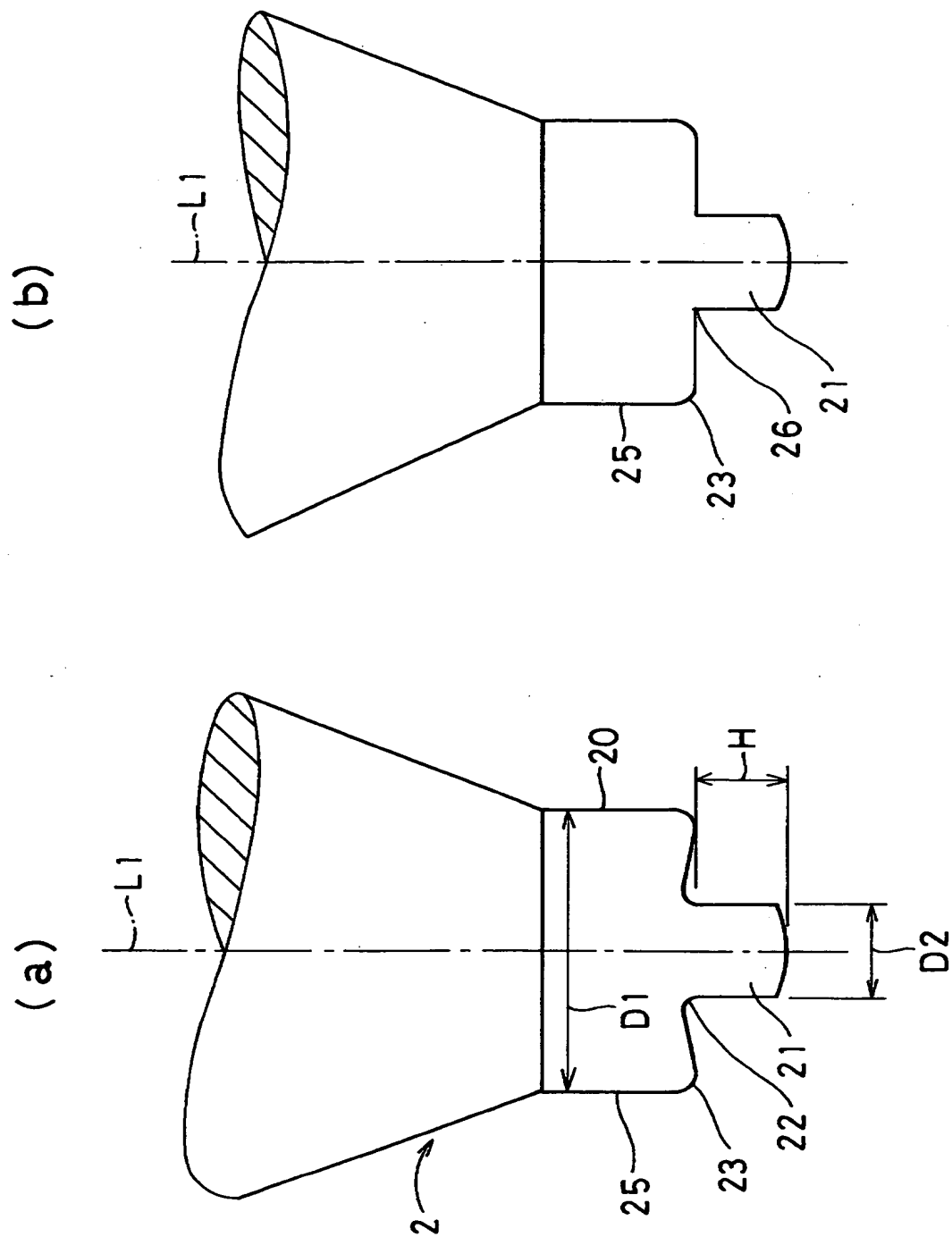


【書類名】 図面

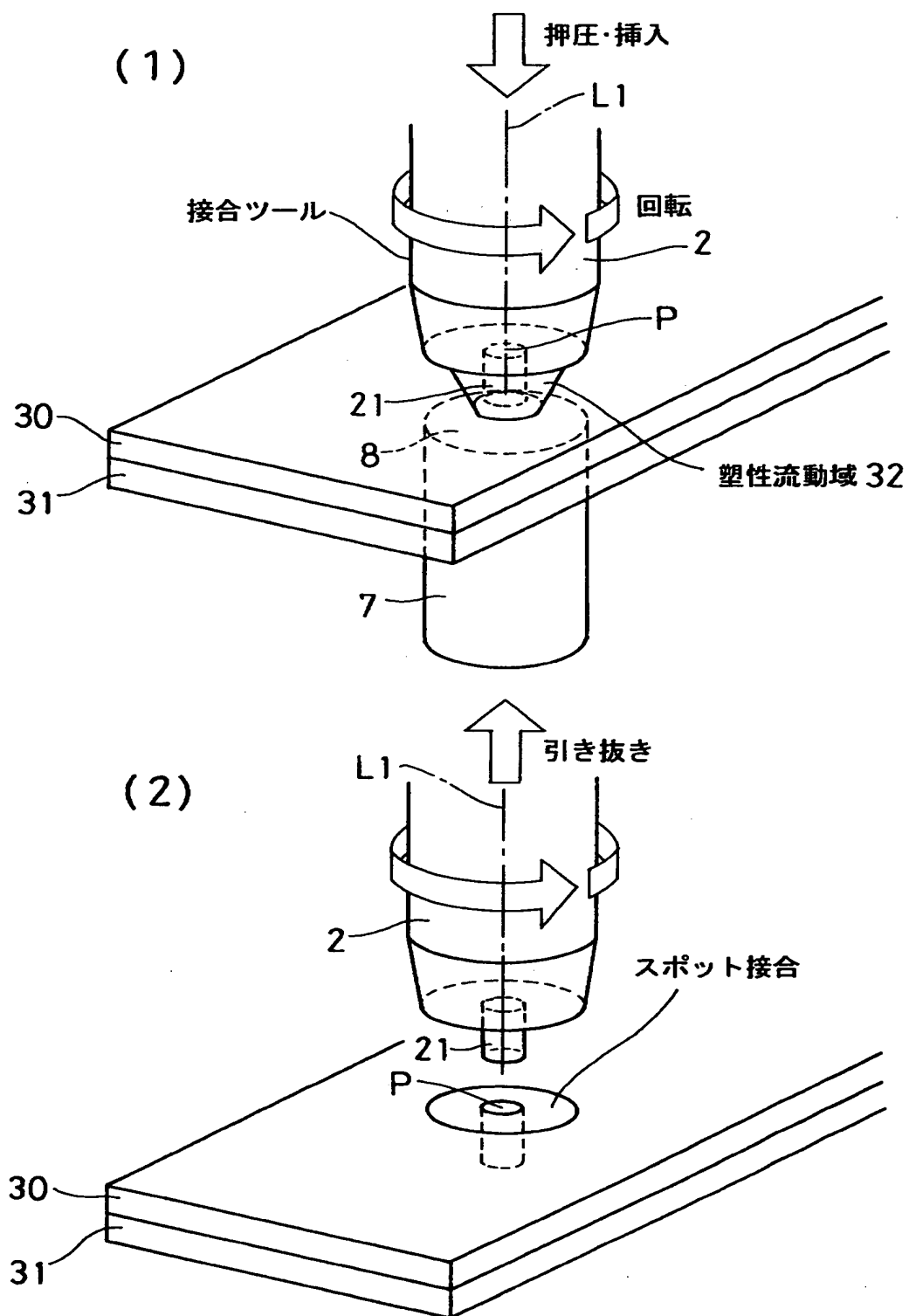
【図 1】



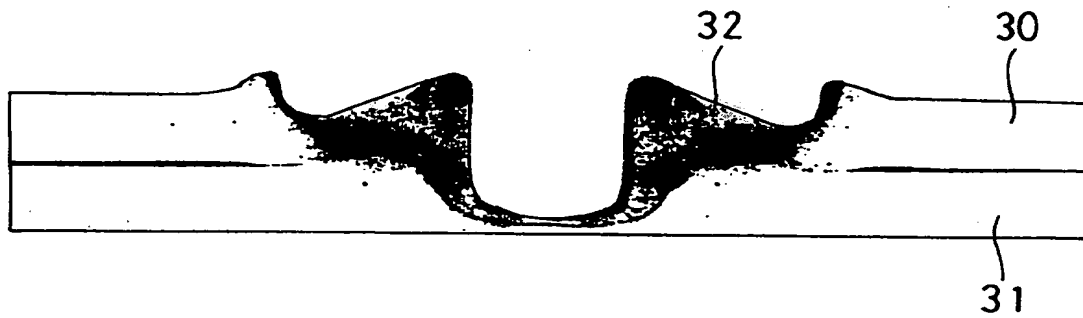
【図 2】



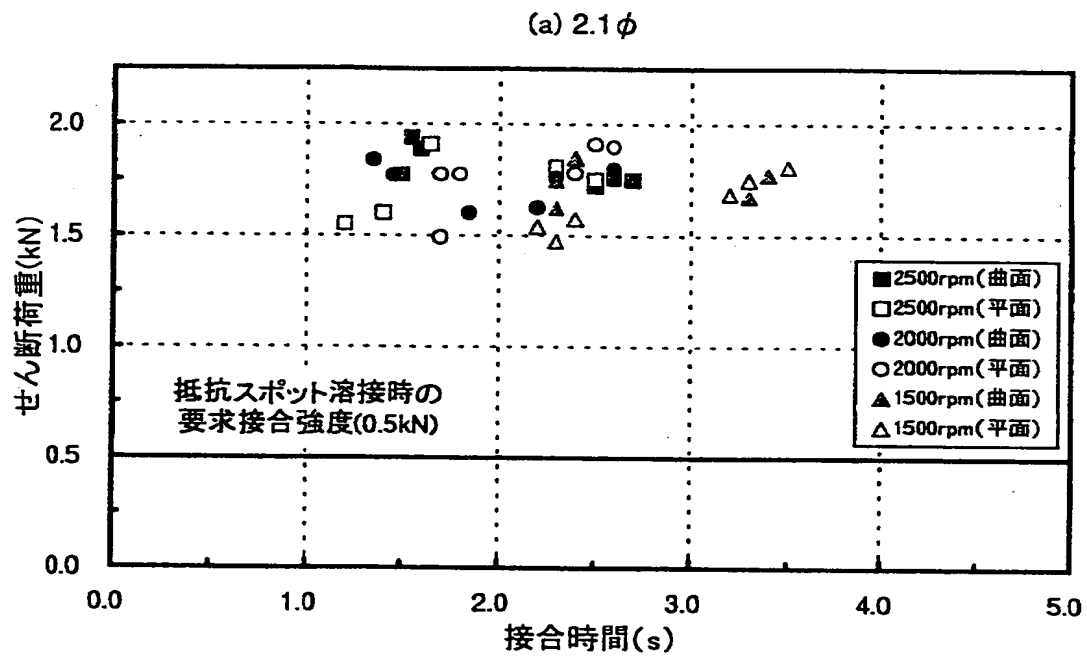
【図 3】



【図4】



【図5】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 品質管理が容易となり、ランニングコストが向上し、接合部に圧痕などが残らないスポット接合方法およびスポット接合装置を提供する。

【解決手段】 スポット接合装置 1 は、接合ツール 2 と、接合ツール 2 を回転させるインダクションモータ 3 と、接合ツール 2 を軸線 L 1 に沿って上下に移動させるサーボモータ 4 と、接合ツール 2 に対向して配置される受け部材 7 とを有する。接合ツール 2 の先端部は、短円柱上のショルダー 20 と、ショルダー 20 の下面中央から軸線 L 1 に沿って下方に突出するピン 21 とを有する。アルミニウム合金板などの 2 枚のワークを受け部材 7 上に重ねて配置し、接合ツール 2 を回転させながら降ろすと、回転するピン 21 の摩擦熱でワークの接合点 P が加熱、軟化し、塑性流動が起こって攪拌され、接合点 P でワークが一体となってスポット接合される。

【選択図】 図 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000000974]

1. 変更年月日 1990年 8月22日

[変更理由] 新規登録

住 所 兵庫県神戸市中央区東川崎町3丁目1番1号

氏 名 川崎重工業株式会社

特2000-135106

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000003137]

1. 変更年月日	1990年 8月22日
[変更理由]	新規登録
住 所	広島県安芸郡府中町新地3番1号
氏 名	マツダ株式会社